EUROPEAN PATENT OFFICE

Patent Abstracts of Japan

PUBLICATION NUMBER

08068075

PUBLICATION DATE

12-03-96

APPLICATION DATE

29-08-94

APPLICATION NUMBER

06227281

APPLICANT: KOMATSU LTD:

INVENTOR: KATO MASAO;

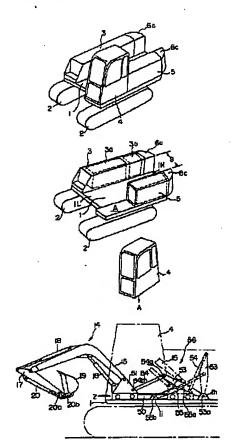
INT.CL.

: E02F 9/08

TITLE

SLEWING TYPE CONSTRUCTING

VEHICLE



ABSTRACT : PURPOSE: To improve workability by mounting a through-space section formed of an operator cabin and a machine cab on an upper slewing body while installing a working machine movably from the front end of the through-space section to a rear end.

> CONSTITUTION: A working machine is set up movably into a through-space section S formed of a machine cab 3, an operator cabin 4 and a tank cabin 5 from a front end 1L on an upper slewing body 1 to a rear end 1M. When heavy excavation must be carried out, a moving bracket 51 is moved to the rear section of the upper slewing body 1, a distance from the center of a drive sprocket to the edge of a bucket 19 is reduced, and the pushing force and excavation force of the bucket 19 are increased. The bracket 51 is shifted to the front section of the upper slewing body 1 and a reach is maximized at the time of deep excavation and ground levelling operation. Various working machines such as a shovel, a crane, a holder, a fork, etc., are replaced as required. Accordingly, excavation force and the reach can be adjusted, various working machines can be used, and visibility can be improved.

COPYRIGHT: (C)1996,JPO

BEST AVAILABLE COPY

THIS PAGE BLANK (USPTO)

(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報(A)

庁内整理番号

(11)特許出願公開番号

特開平8-68075

(43)公開日 平成8年(1996)3月12日

(51) Int.Cl.⁶

識別記号

FΙ

技術表示箇所

E02F 9/08

Z

審査請求 未請求 請求項の数 5 FD (全 12.頁)

(21)出願番号

特願平6-227281

(22)出顧日

平成6年(1994)8月29日

(71)出願人 000001236

株式会社小松製作所

東京都港区赤坂二丁目3番6号

(72)発明者 大塚 和夫

大阪府枚方市上野3-1-1 株式会社小

松製作所大阪工場内

(72)発明者 加藤 柾雄

石川県小松市符津町ツ23 株式会社小松製

作所粟津工場内

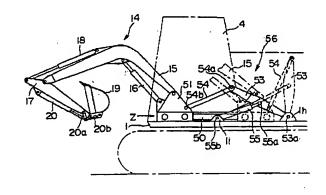
(74)代理人 弁理士 橋爪 良彦

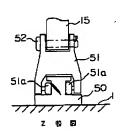
(54) 【発明の名称】 旋回式建設車両

(57)【要約】

【目的】 旋回式建設車両の各種作業に合った作業機の取付けを上部旋回体上の適宜位置に移動可能として1台の車両で各種作業機の装着を可能とする。

【構成】 上部旋回体1の一側部にオペレータキャビン4を取着し、該オペレータキャビン4の反対側にマシンキャブ3を配置し、該オペレータキャビン4とマシンキャブ3との間に作業機14を取着した旋回式建設車両において、前記作業機14を前記上部旋回体上の適宜の位置に移動可能な手段56を備えた構成としたものである。





【特許請求の範囲】

【請求項1】 上部旋回体の車長方向の一側部にオペレータキャピンを取着し、該オペレータキャピンの反対側にマシンキャプを配置し、該オペレータキャピンとマシンキャプとの間に作業機を取着した旋回式建設車両において、前記オペレータキャピンとマシンキャプとで形成される通し空間部を前記上部旋回体上の上方部に設けると共に、前記作業機を前記上部旋回体上の前端部から後端部まで移動可能としたことを特徴とする旋回式建設車両。

【請求項2】 前記作業機を移動ブラケットに装着し、 当該作業機を上部旋回体上に設置したレールに沿って移 動可能とするリンク機構を備えたことを特徴とする請求 項1に記載の旋回式建設車両。

【請求項3】 前記作業機を前記上部旋回体上の前部、中央部または後部に取着するブラケットを備えたことを特徴とする請求項1に記載の旋回式建設車両。

【請求項4】 前記作業機の作業姿勢または格納姿勢に するために当該作業機に揺動リンク機構を連動させるこ とを特徴とする請求項1に記載の旋回式建設車両。

【請求項 5 】 前記上部旋回体の旋回サークルと、該旋回サークル内の下方の下部走行体フレームを配置し、当該下部走行体フレームにスイベルジョイントの外筒を取着し、該スイベルジョイントの内筒を上部旋回体に取着すると共に、前記下部走行体フレームに旋回モータを取着し、該旋回モータのピニオンを上部旋回体と連結する旋回ギャと噛合し、前記スイベルジョイントおよび旋回モータが前記上部旋回体上面より下方に装着したことを特徴とする請求項1に記載の旋回式建設車両。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明は、旋回式建設車両に係り、特に上部旋回体のオペレータキャピン、マシンキャプ、カウンタウエイト等の配置と構造および作業機の取付構造と作業機と連動するリンク機構に関する。

[0002]

【従来の技術】従来の旋回式建設車両の上部旋回体の構造と作業機の取付構造について、図13万至図17により説明する。

【0003】先ず図13に示す従来の旋回式建設車両は 40下部走行体71,71の上方に上部旋回体70を設け、この上部旋回体70にオペレータキャビン72と、エンジン73a等を装着するマシンキャブ73およびカウンタウエイト74を配設してある。また、この上部旋回体70の前部にブラケツト70a,70aにブーム75,ブームシリンダ76を取着している。このブーム75,プームシリンダ76を取着している。このブーム75,プームシリンダ76により上下揺動自在となっている。また、アー、77はパケット79に連結されており、アーム77はアーム 50

シリンダ 7 8 により上下揺動自在となっている。更に、パケット 7 9 はパケットシリンダ 8 0 とチルトレパー 8 0 a およびリンク 8 0 bを介して連結されており、パケット 7 9 はパケットシリンダ 8 0 の伸縮により回動可能となっている。作業機 8 1 はブーム 7 5, アーム 7 7, パケット 7 9, 各シリンダ 7 6, 7 8, 8 0 からなっている。

【0004】前記上部旋回体70の上にスイベルジョイント90,旋回モータ91が突き出しており、しかもエンジン73aが横置きであり、カウンタウエイト74もエンジン73aの後方に配置されているので作業機の取付け位置が上部旋回体70の前部に制約されている。

【0005】このような構成となっているので上部旋回体70の前部に作業機81を設けると、図14に示すように、起動輪71aの中心からパケット79の刃先までの距離Lfが大きくなり、旋回式建設車両の重量Wと、起動輪71aの中心から旋回式建設車両の重心Gまでの距離Lwとした時のパケット79の押付カFは、F=(Lw/Lf)Wの関係からLfが大きくなると押付カが低下する。また、遊動輪71bの中心から重心Gまでの距離をLiとした時のパケット79の掘削カPは、P=Li・W/{Lf-(Li+Lw)}の関係からLfが大きくなると掘削カPが低下する。

【0006】上記スイベルジョイント90、旋回モータ 91の装着は図15, 図16の断面図A-A及び断面図 B-Bにて説明する。断面図A-Aのスイベルジョイン ト90の外筒部90aは上部旋回体70の突出部70b とボルト90bにより締着し、外筒部90aは上部旋回 体70から上方へ突き出して装着されている。このスイ 30 ベルジョイント90の内筒部90cは下部走行体71の フレーム93とボルト90dにより締着されている。旋 回サークル92は前記突出部70bと連結すると共に、 玉軸受92bを介して旋回ギャ92aを保持しており、 スイベルジョイント90は旋回サークル92の中に配置 されている。このようであるから後述する旋回モータ9 1の駆動によりスイベルジョイント90の外筒は上部旋 回体と共に回転し、内筒90cは下部走行体71のフレ 一ム93に固定されており、図示しないポンプからの作 動油が走行モータへ供給可能となっている。

【0007】次に、断面図B-Bを説明する。旋回モータ91は上部旋回体70の突出部70cとボルト91bにより締付け、旋回モータ91は上部旋回体70から上方へ突き出して装着されている。旋回サークル92は前記突出部70cと連結すると共に、玉軸受92bを介して旋回ギャ92aを保持しており、この旋回ギャ92aは旋回モータ91のピニオン91aと噛合すると共に、下部走行体71のフレーム93に固定されている。このようであるから旋回モータ91の駆動により上部旋回体を旋回駆動が可能となっている。

【0008】図17は、従来の旋回式建設車両の側面図

---556---

3

であり、上部旋回体 70の前部にはプラケット 70 aが 固若されており、このプラケット 70 aにプーム 75 と ブームシリンダ 76を取着している。また、上部旋回体 70の略中央部の旋回サークル92内には図16にて説 明したスイベルジョイント 90, 旋回モータ 91が装着 されており、上部旋回体 70の上面より上方へスイベル ジョイント 90, 旋回モータ 91が突き出している。 更に、上部旋回体 70上で、この旋回モータ 91の後方に エンジン 73 a, カウンタウエイト 74が搭載されている。上部旋回体 70の下方に下部走行体 71が設けてあ 10 り、下部走行体 71のフレーム 93は図16に示すように旋回ギャ 92 aと固着されている。

【0009】なお、伸縮自在な作業機を備えたリフト・ トラックの先行技術として、例えば、特公表3-501 115号公報があり、この先行技術によるとリフト・ア 一ムを後部において支持する車輪取付用の構造体と、こ の構造体の一側部上に搭載された操作・運転室を備え、 内燃機関は操作・運転室と反対側に位置すると共に操作 ・運転室との間に少なくともリフト・アームの幅と等し い幅の間隔を有して位置するハウジング内に配置され、 かつ、リフト・アームは、操作・運転室で作業する操作 者の視界を妨害しないように、完全な下方位置において 隙間の間に部分的に収容されるようにトラックの構造体 に軸支されるリフト・トラックにおいて、内燃機関は、 内燃機関のシャフトがトラックの車長方向の軸線に対し て平行となるようにハウジング内に長さ方向に配置され ているものが開示されている。要するに車輪取付用の構 造体上に操作・運転室を設け、この操作・運転室の反対 側に内燃機関を設け、操作・運転室と内燃機関との間に リフト・アームを配置したものである。

[0010]

【発明が解決しようとする課題】しかしながら、図13 乃至図17に示すように従来の旋回式建設車両は上部旋 回体70の中央部の旋回サークル92内にスイベルジョ イント90, 旋回モータ91が取着されていて、このス イベルジョイント90, 旋回モータ91は上部旋回体7 0から上方へ突き出している。また、上部旋回体70の 後部にはエンジン73aが横置きされている。更に、エ ンジン73aの後部に一体的に成形されたカウンタウエ イト74が設置されている。このような構成となってい るために、作業機81の基端となるブーム75を取付け るブラケット70aが上部旋回体70の前部に設置せざ るを得ないとの制約を受けている。

【0011】このために、上記の図14で説明したパケット79の押付カFは、F = (Lw/Lf) Wの関係からLfが大きくなると小さくなり、また、パケット79の掘削カPは、 $P = Li \cdot W/\{Lf - (Li + Lw)\}$ の関係からLfが大きくなると掘削カPが低下するとの問題がある。このパケット79の押付力および掘削カを大きくするためにショートアームにして起動輪7

1 a の中心からパケット 7 9 の刃先までの距離 L f を小さくする等の対策がなされているが、パケット 7 9 の押付力および掘削力が大きくなっても作業機全体のリーチが短くなるので立孔の深掘り作業ができないとの相反する問題があった。

【0012】また、作業機81の基端となるプーム75を上部旋回体70の前部に設置すると、オペレータはオペレータキャピンの右側方視界が作業機81に遮られて悪くなるとの問題がある。

0 【0013】前記の先行技術である特公表3-5011 15号公報においては、フオーク状の工具をリフト・ア ームで前後に伸縮自在としているが、地面より上方に向 けて作動されるものであり、地面を掘削する作業には適 しないとの問題があり、更に車輪式トラックであるため にリフト・アームの向きを変えて作業を行いたい時はト ラックのステアリングを何回も切って操作することにな り操縦性が悪いとの問題があった。

【0014】本発明は、上記の問題点に着目してなされたもので、オペレータキャピンとマシンキャブとで形成される通し空間部を設け、旋回式建設車両の各種作業に合った作業機の取付けを上部旋回体上の適宜位置に移動可能として1台の車両で各種作業機の装着を可能とした旋回式建設車両を提供することを目的としている。

[0015]

【課題を解決するための手段】上記目的を達成するために、本発明に係る旋回式建設車両は、上部旋回体の車長方向の一側部にオペレータキャビンを取着し、該オペレータキャビンの反対側にマシンキャブを配置し、該オペレータキャビンとマシンキャブとの間に作業機を取着した旋回式建設車両において、前記オペレータキャビンとマシンキャブとで形成される通し空間部を前記上部旋回体上の上方部に設けると共に、前記作業機を前記上部旋回体上の前端部から後端部まで移動可能とした構成としたものである。

【0016】また、上記構成において、前記作業機を移動プラケットに装着し、当該作業機を上部旋回体上に設置したレールに沿って移動可能とするリンク機構を備えたものである。

【0017】更に、上記構成において、前記作業機を前 記上部旋回体上の前部、中央部または後部に取着するプ ラケットを備えたものである。

【0018】また、上記構成において、前配作業機の作業姿勢または格納姿勢にするために当該作業機に揺動リンク機構を連動させる構成としたものである。

【0019】更に、上記構成において、前記上部旋回体の旋回サークルと、該旋回サークル内の下方の下部走行体フレームを配置し、当該下部走行体フレームにスイベルジョイントの外筒を取着し、該スイベルジョイントの内筒を上部旋回体に取着すると共に、前記下部走行体フレームに旋回モータを取着し、該旋回モータのピニオン

を上部旋回体と連結する旋回ギャと噛合し、前記スイベ ルジョイントおよび旋回モータが前記上部旋回体上面よ り下方に装着した構成としたものである。

[0020]

【作用】上記構成によれば、作業機を上部旋回体上を任 意に移動可能な手段を備えたので、各種の作業に応じて 例えば、重掘削を行う時は作業機を上部旋回体上の後部 に移動して、起動輪の中心からパケットの刃先までの距 離し f を小さくしてパケットの押付力 F および掘削力 P を大きくすることが可能となる。また、立孔の深掘り作 10 業や整地作業での作業機最大リーチが必要な時は作業機 を上部旋回体上の前部に移動して作業を行うことが可能 である。かつ、本発明は旋回式建設車両としたので36 0° 旋回駆動と作業機の移動が可能であるので、各種の 作業性が向上する。

【0021】また、作業機に揺動リンク機構を連動する ようにしたので作業機を格納姿勢として輸送時の高さ制 限に対してもオペレータキャビンより低く作業機を格納 することにより分解せずに輸送することが可能となると 共に、ショベル作業終了後に作業機を格納することによ 20 り建屋内または狭い場所でも効率よく駐車することが可 能となる。

【0022】更に、フオーク状のアタッチメントを回動 可能として高所または最大リーチが必要な場所で作業性 が向上すると共に、旋回式建設車両を用いることにより 360° 旋回可能であるので、フオーク状のアタッチメ ントによるフオーク作業の方向を変更するのも容易であ り作業性が向上する。

【0023】また、ハンドリングアームに揺動リンク機 構を連動するようにしたのでハンドリング作業時の最大 30 リーチによる支保工等の建築材料の把持作業の作業範囲 が拡大し把持作業性が向上する。

【0024】更に、プーム、アーム、パケットから成る 作業機を移動プラケットに装着し、上部旋回体上に設置 したレールに沿って移動可能としたので作業機を上部旋 回体上の適宜の位置に配置すれば各種のショベル作業性 が向上する。また、作業機を上部旋回体上の後部へ移動 することによりオペレータはオペレータキャピンの右側 方視界性が良くなる。

【0025】また、本発明の構成によれば、旋回式建設 40 車両にクレーンを搭載して、このクレーンをシリンダの 伸縮により第1リンクと第2リンクが連動するようにし たからクレーンが上部旋回体1に対して平行移動して格 納することが可能であり、輸送性が向上すると共に、ク レーン作業終了後にクレーンを格納することにより建屋 内または狭い場所で効率よく駐車することが可能となっ ている。更に、クレーンを格納姿勢とすることにより低 所での作業性も向上する。

【0026】そして、上記構成によれば、作業機を上部 旋回体上を任意に前端部から後端部まで移動可能とした 50 ベルジョイント8の外筒部8aの突出部8cと下部走行

ので、ショベル作業、クレーン作業、ハンドリング作 業、フオーク作業が1台の車体で各種の作業機を準備し ておくことにより可能となり作業効率が向上すると共 に、各種の作業機に合わせた車体を製作する必要がない ので製造コストの低減が可能となる。

[0027]

【実施例】以下に、本発明に係る旋回式建設車両の具体 的実施例を図面を参照して説明する。尚、従来の図13 乃至図17と共通の部品については同一符号を付して説 明する。

【0028】図1は本発明の旋回式建設車両の斜視図で あり、上部旋回体1の下方には下部走行体2が設けてあ り図示しない走行モータで走行自在となっている。この 上部旋回体1の一側部Aにオペレータキャピン4を装着 するようになっており、このオペレータキャピン4の反 対側にはマシンキャプ3を配置し、このマシンキャプ3 内にはエンジン3a、油圧機器3bを搭載すると共に、 このマシンキャブ3の後方には右側カウンタウエイト6 cが装着されている。また、オペレータキャピン4の後 方には燃料タンク、作動油タンクを搭載するタンクキャ プ 5 があり、このタンクキャプ 5 の後方には左側カウン **タウエイト6cが装着されており、カウンタウエイト6** c、6 c は分割型となっている。このようにマシンキャ プ3 側とオペレータキャピン4,タンクキャプ5 側とで 形成される通し空間部 (S) が設けてある。この通し空 間部(S)に後述する作業機を前記上部旋回体1上の前 端部1Lから後端部1Mまで移動可能としてある。

【0029】図2は本発明の旋回式建設車両のカウンタ ウエイト6 a, 6 b, 6 c に関するものであり、いずれ も上記のマシンキャブ3側とオペレータキャピン4、タ ンクキャブ5側との通し空間部(S)に合わせてカウン タウエイトも切断してある。このようにして通し空間部 (S)内に作業機を装着するときにカウンタウエイト6 a, 6b, 6cと干渉しないようになっている。

【0030】図3は本発明の一実施例の旋回式建設車両 の平面図であり、上部旋回体1の一側部にエンジン3 a が縦置きに搭載されている。この上部旋回体1の前部に はプラケット1a, 1aと後部にはプラケット1b, 1 bが固着されている。また、両プラケット1aと1aお よび1bと1bとで形成される通し空間部(S)が設け られており、この通し空間部(S)に合わせてカウンタ ウエイト6c.6cが分割型となっている。このように してあるから作業機を適宜の位置に装着できるようにな っている。2は下部走行体である。

【0031】更に、上部旋回体1には旋回サークル7が 設けてあり、この旋回サークル7内にはスイベルジョイ ント8と旋回モータ9が装着されている。詳細は断面C -C, 断面D-Dについて図4にて説明する。

【0032】図4の断面C-Cについて説明する。スイ

--558--

体2のフレーム12とポルト11により締着されている。このスイベルジョイント8の内筒部8bは固定プレート10を介して上部旋回体1の突出部1cとポルト10a,10bにより締着されている。旋回サークル7は下部走行体2のフレーム12と連結すると共に、玉軸受7bを介して旋回ギャ7aを保持しており、スイベルジョイント8は旋回サークル7の中に配置されていて、かつ、外筒部8aは下部走行体2のフレーム12側に突き出すように装着されているので、上部旋回体1の上面から突き出さないようにしてある。このようであるから後10述する旋回モータ9の駆動によりスイベルジョイント8の内筒8bは上部旋回体1と共に回転し、外筒8aは下部走行体2のフレーム12に固定されており、図示しないポンプからの作動油が下部走行体2の図示しない走行モータへ供給可能となっている。

【0033】次に、図4の断面D-Dについて説明する。 旋回モータ9は下部走行体2のフレーム12の突出部12aとボルト9bにより締着されている。 旋回サークル7は下部走行体2のフレーム12と連結すると共に、玉軸受7bを介して旋回ギャ7aを保持している。 この旋回ギャ7aは旋回モータ9のピニオン9aと噛合すると共に、上部旋回体1に固定されている。 このようであるから旋回モータ9の駆動により上部旋回体1を旋回駆動が可能となっている。

【0034】図5は、本発明の一実施例を示す旋回式建 設車両の側面図であり、上部旋回体1の前部にはブラケ ット1aが固着されており、このブラケット1aにブー ム15とプームシリンダ16を取着するようになってい る。また、上部旋回体1の後部にもプラケット1 bが固 着されており、このプラケット1bにプーム15とプー 30 ムシリンダ16を取着できるようになっている。このブ ラケット1a, 1bを2個で説明したが上部旋回体1上 の適宜の位置に2個以上設けて図1に示す上部旋回体1 上の前端部1Lから後端部1Mまでの範囲の任意の位置 にプーム15とプームシリンダ16を取着するようにし ても良い。更に、上部旋回体1の略中央部の旋回サーク ル7内には図4にて説明したスイベルジョイント8. 旋 回モータ9が装着されており、下部旋回体2のフレーム 12より下方へスイベルジョイント8. 旋回モータ9が 突き出すように装着されている。また、上部旋回体1上 40 にエンジン3 a が縦置きされており、後方にはカウンタ ウエイト6cが搭載されている。このようであるから旋 回式建設車両の各種作業に応じて、立孔の深掘り作業で の作業機の最大リーチが必要な時はプーム15, プーム シリンダ16の取付位置を上部旋回体の前部プラケット 1 a にして作業を行い。また、硬い地盤を掘削作業する 時はブーム15, ブームシリンダ16の取付位置を上部 旋回体の後部プラケット1 bにして作業を行う。各種作 **業によってプーム15, プームシリンダ16の取付位置** を移動可能としたものである。この理由について図6に 50

て詳細説明する。

【0035】図6は、本発明の一実施例を示す旋回式建 設車両である。尚、図1乃至図5で説明した部品につい ては本実施例においても同一であり、ここでは説明を省 略する。先ず、図5にて説明したように上部旋回体1上 に前部プラケット1aと、後部プラケット1bが固着さ れており、図に示すは後部プラケット1bにブーム1 5, プームシリンダ16を装着しており、このブーム1 5はプームシリンダ16の駆動により上下に揺動自在と なっている。このプーム15の先端とアーム17が連結 すると共に、このアーム17はアームシリンダ18の駆 動により上下に揺動自在となっている。また、このアー ム17の先端とバケット19と連結し、チルトレバー2 0 a の一端はアーム17と連結すると共に、他端はバケ ットシリンダ20と連結してある。更に、このチルトレ パー20aとリンク20bの一端と連結し、リンク20 **bの他端はパケット19に連結されている。このように** パケットシリンダ20の伸縮によりリンク20bを介し て駆動力がパケットに加わりパケットは回動可能となっ ている。作業機14はプーム15, アーム17, バケッ ト19, 各シリンダ16, 18, 20から成っている。 【0036】次に、プーム、アーム、バケットから成る 作業機14の取付位置とパケット押付力および掘削力と の関係について説明する。図1:4 で説明した旋回式建設 車両の重量Wと、起動輪71aの中心から旋回式建設車 両の重心Gまでの距離Lwと、バケット79の押付カF は、F=(Lw/Lf)Wの関係からLfが大きくなる と小さくなり、また、また、遊動輪2bの中心から重心 Gまでの距離をLiとした時のパケット19の掘削力P は、P=Li・W/{Lf-(Li+Lw)}の関係か らLfが大きくなると掘削力Pが低下するので、図6に 示すように作業機14を上部旋回体1上の後部に移動す るためにプーム15とプームシリンダ16の取付位置を 上部旋回体1の後部プラケット1 bにして作業を行うよ うにすると起動輪2aの中心からパケット19の刃先ま での距離し f1 は、図14に示した従来の旋回式建設車 両のLfより大幅に短くなりパケット19の押付力Fお よび掘削力Pは大きくなる。このようであるから土質、 作業形態に応じて作業機の取付位置を変更して作業を行

8

【0037】本発明の作業機および作業機のリンク機構の取付関係について図7乃至図12にて詳述する。尚、図1乃至図6と共通部品で同一符号を付した部品は説明を省略する。

うことが可能となっている。

【0038】本発明の第1の作業機および作業機のリンク機構の取付関係について図7を参照して説明する。上部旋回体1の略中央部にブラケット1c、1dが固着されている。このブラケット1cにブーム15をピン15 aで連結すると共に、ブームシリンダ16をピン16 aで連結している。ブラケット1dにクレーン21の基端

10

ブーム21aをピン21bで連結すると共に、リフトシリンダ22の一端をピン22aで連結している。このリフトシリンダ22の他端は基端ブーム21aに取着してある。この基端ブーム21aと伸縮ブーム21cの先端にはフック21eが装着されており図示しないウインチによりケーブルを巻回してフック21eを上下作動自在となっている。また、このブーム15とクレーン21の基端ブーム21aは上部旋回体1上に設けたオペレータキャピン4、タンクキャブ5側と反対側のマシンキャブ3との間に装着されている。

【0039】このような上記構成によれば、プーム1 5. アーム17、パケット19、各シリンダ16、1 8. 20から成る作業機とクレーン21によりパケット 19による掘削作業と、クレーン21による吊り作業の 両方が可能となるように上部旋回体1の略中央部にプラ ケット1c, 1dを設けたので、ショベル作業は確保し つつクレーン作業も可能となっている。このショベル作 業またはクレーン作業のいずれかに重点をおくかによっ てプラケット1 c, 1 d の位置が決まるものであり、こ 20 の実施例では上部旋回体1の略中央部に設置したがショ ベル作業の中で掘削力を大きくしたい時はプラケット1 c を上部旋回体1の後部に設置すれば良い。また、ショ ベル作業の中で深掘り作業を行う時はブラケット1cを 上部旋回体 1 の前部に設置すれば良い。 更にブラケット 1 c, 1 dは一体型でも良いが、分離型にして、クレー ン21の最大リーチを大きくしたい時は、プラケット1 dは上部旋回体1の後部に設置すれば良い。

【0040】本発明の第2の作業機および作業機のリン ク機構の取付関係について図8を参照して説明する。上 30 部旋回体1の略中央部にプラケット1 eが固着されてい る。このプラケット1eに第1リンク25をピン25a で連結すると共に、この第1リンクの先端とプーム27 をピン25 bで連結してある。このプーム27とプーム シリンダ26の一端をピン26aで連結すると共に、ブ ームシリンダ26の他端は第1リンク25にピン26b で連結してある。このプームシリンダ26の伸縮により ブーム27が上下揺動自在となっている。このプーム2 7の先端とアーム28が連結すると共に、このアーム2 8はアームシリンダ29の駆動により上下に揺動自在と なっている。また、このアーム28の先端とパケット3 0と連結し、チルトレパー31aの一端はアーム28と 連結すると共に、他端はバケットシリンダ31と連結し てある。更に、このチルトレバー31aとリンク31b の一端と連結し、リンク31bの他端はパケット30に 連結されている。このようにパケットシリンダ31の伸 縮によりリンク31bを介して駆動力がパケット30に 加わりパケット30は回動可能となっている。

【0041】前記プラケット1eに第2リンク32の一端がピン32aで連結し、第2リンク32の他端は第3

リンク33の一端と揺動シリンダ34の一端とピン32 bで連結されている。また、第3リンク33の他端は第 1リンク25とピン33aで連結すると共に、揺動シリンダ34の他端は上部旋回体1に固着したブラケット1 fにピン34aで連結されている。

10

【0042】このような上記構成によれば、ブーム2 7、アーム28、パケット30から成る作業機の最大リ ーチによるショベル作業(深掘り、溝掘り等)を行う時 は揺動シリンダ34伸長することにより第2リンク32 を介して第3リンク33を前方へ押し出すと第1リンク 25も前方に押し出されるのでプーム27は下方に作動 して最大リーチを得ることができる。このようにして作 業機リーチを変えることが可能であるので作業範囲が拡 大し作業性が向上する。更に、作業終了後は前記揺動シ リンダ34短縮することにより第2リンク32を後方に 引き込むと第3リンク33を介して第1リンク25も後 方に引き込まれるのでプーム27、アーム28、パケッ ト30も後方へ移動し格納できる。このように作業機を 格納できるので輸送時の高さ制限に対してもオペレータ キャピン4より低く作業機を格納することにより分解せ ずに輸送することが可能となると共に、ショベル作業終 了後に作業機を格納することにより建屋T内または狭い 場所で効率よく駐車することが可能となっている。

【0043】本発明の第3の作業機および作業機のリン ク機構の取付関係について図9を参照して説明する。上 部旋回体1の後部にプラケット1gを固着されている。 このプラケット1gにアーム35の基端アーム35aを ピン35cで連結すると共に、リフトシリンダ36の一 端をピン36aで連結している。このリフトシリンダ3 6の他端は基端アーム35aに取着されている。このリ フトシリンダ36の駆動によりアーム35が上下に揺動 自在となっている。また、アーム35の基端アーム35 aと伸縮アーム35bはシリンダ35dで連結されてお り、このシリンダ35dの駆動により伸縮アーム35b は前方への押し出し、後方への引き込みが可能となって いる。伸縮アーム35bの先端にはフレーム35cが一 体的に固着されており、このフレーム35cの先端部と フオーク状のアタッチメント38のプラケット38aが ピン37 dで連結されている。前記フレーム35 cの略 中央部にレバー37がピン37bで回動自在に連結され ており、このレパー37の一端とシリンダ37aと連結 されると共に、レバー37の他端はリンク37cの一端 とピン37eで連結されている。このリンク37cの他 端は前記フオーク状のアタッチメント38のプラケット 38bとピン37fで連結されている。

【0044】このような上記構成によれば、旋回式建設 車両の上部旋回体1に対してアーム35を上下に揺動自 在とし、アーム35の伸縮アーム35bを伸縮可能とす ると共に、シリンダ37aの駆動力にてレバー37を介 してリンク37cでフオーク状のアタッチメント38を

50

回動可能としたから高所または最大リーチが必要な場所で作業性が向上すると共に、旋回式建設車両を用いることにより360° 旋回可能であるので、フオーク状のアタッチメント38によるフオーク作業の方向を変更するのも容易であり、先行技術の特公表3-501115号に開示されているリフト・トラックのように車両のスティリングを操縦して車両の向きを変える必要がないので作業性が向上する。上記構成においても図1万至図4で説明した構造と同一であり、ここでの説明は省略する。

【0045】本発明の第4の作業機および作業機のリン 10 ク 機構の取付関係について図10を参照して説明する。 高、148と共通部品で同一符号を付した部品は説明を省略する。ブーム27の先端部とハンドリングフレーム40をピン40aで連結し、チルトレパー41aの一端をブーム27と連結すると共に、他端はシリンダ41と連結している。このチルトレパー41aはリンク41bの一端と連結し、リンク41bの他端はハンドリングフレーム40に連結されている。このハンドリングフレーム40に連結されている。このハンドリングフレーム40はシリンダ41の駆動力がチルトレパー41aを介してリンク41bから加えられるのでピン40aを支点 20として回動可能となっている。

【0046】前記ハンドリングアーム40には回転体4 2が連結されており、この回転体42に設けた図示しな …いギャとハンドリングアーム40に固着したモータ43 のピニオンが噛合してあり、このモータ43の駆動によ り回転体42は回転可能となっている。この回転体42 にはブラケット44、45が固着されており、第1挟着 アーム43の一端とブラケット44をピン44aで連結 し、この第1挟着アーム43と第2挟着アーム46をピ ン16 a で連結してある。この第1挟着アーム43の突 30 出部43aとシリンダ48と連結し、このシリンダ48 の他端はブラケット45とピン45aで連結しである。 この第1挟着アーム43とシリンダ47の一端とピン4 7 a で連結すると共に、シリンダ47の他端は第2挟着 アーム46とピン47bで連結されている。第1挟着ア ーム13の先端には挟着部材13bを設け、第2挟着ア ーム46の先端には挟着部材46bがピン46cにより 回動自在に取着されているので支保工W等の建築材料の 把持作業が可能となっている。

【0047】このような上記構成によれば、ハンドリング作業時の最大リーチによる支保工等の建築材料の把持作業を行う時は揺動シリンダ34仲長することにより第2リンク32を介して第3リンク33を前方へ押し出すと第1リンク25も前方に押し出されるのでプーム27は下方に作動して最大リーチを得ることができる。このようにして作業機リーチを変えることが可能であるので作業範囲が拡大し把持作業性が向上する。

【0018】本発明の第5の作業機および作業機のリンク機構の取付関係について図11を参照して説明する。 尚、図7と共通部品で同一符号を付した部品は説明を省 50 略する。 Z視図に示すように上部旋回体1の上面にレール50を固着すると共に、このレール50上にブーム15とピン52で連結する移動プラケット51に設けたローラ51a, 51aで移動可能としてある。作業機14の移動手段56はレール50,移動プラケット51,レバー53,リンク54,シリンダ55から成っている。上部旋回体1上にブラケット1h,1iが固着されている。このブラケット1hにレバー53の一端がピン53aで連結されていると共に、レバー53の他端はりンク54の一端と連結し、リンク54の他端は移動プラケット51に連結されている。また、レバー53とシリンダ55の一端と連結し、このシリンダ55の他端プラケット1iに連結されている。

【0049】このような上記構成によれば、ブーム1 5, アーム17, パケット19, 各シリンダ16, 1 8,20から成る作業機14を移動プラケット51に装 着し、この移動プラケット51のローラ51aにより上 部旋回体1上に設置したレール50に沿って移動可能と なっているので、この移動プラケット51を上部旋回体 1の後部へ移動する時はシリンダ55を伸長するとレバ -53がピン53aを支点として後方へ回動し実線の位 置から1点鎖線の位置となる。このレバー53と連動し てリンク54が移動プラケット51を後方へ移動するよ うになっている。このシリンダ55の伸縮により上部旋 回体1上の適宜の位置に移動可能となっている。このよ うであるからショベル作業の中で掘削力を大きくしたい 時は移動プラケット51を上部旋回体1上の後部に移動 すれば良い。また、ショベル作業の中で作業機の最大リ ーチが必要な深掘り作業や整地作業を行う時は移動プラ ケット51を上部旋回体1上の前部に移動すれば良い。 本実施例によると各種作業に応じて作業機の位置を変更 して作業を行うことが可能であり作業性が向上する。

【0050】本発明の第6の作業機および作業機のリン ク機構の取付関係について図12を参照して説明する。 尚、図1乃至図5と共通部品については同一符号を付し て説明は省略する。上部旋回体1にプラケット1 j, 1 kを固着している。このブラケット1jとシリンダ63 の一端をピン63 aで連結すると共に、このシリンダ6 3の他端はクレーン60の基端ブーム60aとピン63 bで連結されている。また、このブラケット1jと第1 リンク64の一端をピン64aで連結すると共に、第1 リンク64の他端はフレーム61とピン64bで連結さ れている。更に、このプラケット1」と第2リンク65 の一端をピン65aで連結すると共に、第2リンク65 の他端はフレーム61とピン65bで連結されている。 前記プラケット1kにはシリンダ66の一端がピン66 aで連結すると共に、シリンダ6600他端は第1リンク 64にピン66bで連結されている。また、第1リンク 64と第2リンク65は平行に取着されている。

【0051】前記フレーム61にはウインチ62が取着

14

されている。このフレーム61は基端ブーム60aとピ ン61 a で連結されている。クレーン60の基端ブーム 60aとシリンダ60cの一端と連結すると共に、シリ ンダ60cの他端は伸縮プーム60bと連結されてい る。この伸縮プーム60b先端にはプロック60dが固 着されており、このブロック60dに滑車61が設けら れており、前記ウインチ62から巻回されるケーブル6 3にて滑車61を介してフック64を巻き上げ、巻き下 げが可能となっている。

6の伸長により第1リンク64と第2リンク65が前方 ヘ平行移動することによりクレーンの作業姿勢とするこ とが可能である。また、このシリンダ66の短縮により 第1リンク64と第2リンク65が後方へ平行移動する ことによりクレーンの格納姿勢(走行姿勢)とすること が可能となっている。本実施例においても図1,図3で 説明したオペレータキャピン4とマシンキャブ3とで形 成される通し空間部 (S) を設けているので、クレーン 60は作業姿勢から格納姿勢(走行姿勢)へ作動自在と なっている。このようにクレーンの作業姿勢においては 20 シリンダ66の伸縮によりオペレータが希望するクレー ンのリーチを自由に変更することが可能であり、更に、 輸送時の高さ制限に対してもオペレータキャピン4より 低くクレーン60を格納姿勢とすることにより分解せず に輸送することが可能となると共に、クレーン作業終了 後にクレーンを格納することにより建屋内または狭い場 所で効率よく駐車することが可能となっている。上記の クレーン60,シリンダ63,66,第1リンク64, 第2リンク65, プラケット1j, 1k以外は図1乃至 図5で説明した構造と同一となっているので説明は省略 30 する。

【0053】上記に詳述したように本発明は旋回式建設 車両の上部旋回体上のマジンキャブ、カウンタウエイト の配置変更、形状変更と、上部旋回体上に突き出して装 着されていたスイベルジョイント、旋回モータ、の取付 位置の変更と、作業機の取付位置を上部旋回体上の適宜 位置に移動するように作業機の取付ブラケット位置を移 動可能および変更可能とし、作業機、クレーン、ハンド リングアームの揺動リンク機構を追加した旋回式建設車 両としたものである。

[0054]

【発明の効果】以上説明したように、本発明に係る旋回 式建設車両によれば、作業機を上部旋回体上の適宜の位 置に移動可能な手段を備えたので、各種の作業に応じて 例えば、重掘削を行う時は作業機を上部旋回体上の後部 に移動して、起動輪の中心からパケットの刃先までの距 離しfを小さくしてパケットの押付カFおよび掘削カP を大きくすることが可能となると共に、立孔の深掘り作 業や整地作業での作業機最大リーチが必要な時は作業機 を上部旋回体上の前部に移動して作業を行うことが可能 50 と旋回モータ装着状態説明図である。

であり各種のショベル作業性が向上する。 【0055】また、本発明の構成によれば、作業機に揺

動リンク機構を連動するようにしたので作業機を挌納姿 勢として輸送時の高さ制限に対してもオペレータキャビ ンより低く作業機を格納することにより分解せずに輸送 することが可能となると共に、ショベル作業終了後に作 業機を格納することにより建屋内または狭い場所でも効 率よく駐車することが可能となる。

【0056】更に、本発明の構成によれば、フオーク状 【0052】このような上記構成によれば、シリンダ6 10 のアタッチメントを回動可能として高所または最大リー チが必要な場所で作業性が向上すると共に、旋回式建設 車両を用いることにより360°旋回可能であるので、 フオーク状のアタッチメントによるフオーク作業の方向 を変更するのも容易であり作業性が向上する。

【0057】また、本発明の構成によれば、ハンドリン グアームに揺動リンク機構を連動するようにしたのでハ ンドリング作業時の最大リーチによる支保工等の建築材 料の把持作業の作業範囲が拡大し把持作業性が向上す

【0058】更に、本発明の構成によれば、ブーム、ア ーム、パケットから成る作業機を移動プラケットに装着 し、上部旋回体上に設置したレールに沿って移動可能と したので作業機を上部旋回体上の適宜の位置に配置すれ ば各種のショベル作業性が向上する。また、作業機を上 部旋回体上の後部へ移動することによりオペレータはオ ペレータキャピンの右側方視界性が向上し、作業がし易 くなる。

【0059】また、本発明の構成によれば、旋回式建設 車両にクレーンを搭載して、このクレーンをシリンダの 伸縮により第1リンクと第2リンクが連動するようにし たからクレーンが上部旋回体1に対して平行移動して格 納することが可能であり、輸送性が向上すると共に、ク レーン作業終了後にクレーンを格納することにより建屋 内または狭い場所で効率よく駐車することが可能となっ ている。

【0060】そして、上記構成によれば、作業機を上部 旋回体上の適宜の位置に移動可能としたので、ショベル 作業、クレーン作業、ハンドリング作業、フオーク作業 が1台の車体で各種の作業機を準備しておくことにより 40 可能となり作業効率が向上すると共に、各種の作業機に 合わせた車体を製作する必要がないので製造コストの低 減が可能となった。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の旋回式建設車両の斜視図である。

【図2】本発明の旋回式建設車両のカウンタウエイト説 明図である。

【図3】本発明の旋回式建設車両の上部旋回体説明図で ある。

【図4】本発明の旋回式建設車両のスイベルジョイント

【図5】本発明の旋回式建設車両の側面図である。

【図6】本発明の作業機取付位置を後部に移動した時の 説明図である。

【図7】本発明の旋回式建設車両に作業機とクレーン装 着状態説明図である。

【図8】本発明の旋回式建設車両の作業機と揺動リンク 機構連動時の説明図である。

【図9】本発明の旋回式建設車両にフオーク状のアタッ チメント装着状態説明図である。

ム装着状態説明図である。

【図11】本発明の作業機を移動プラケットに載置時の 動作説明図である。

【図12】本発明の旋回式建設車両のクレーンの作業姿 勢、格納姿勢説明図である。

【図13】従来の旋回式建設車両の斜視図である。

【図14】従来の作業機取付位置を上部旋回体の前部に

した時の不具合説明図である。

【図15】従来の旋回式建設車両の上部旋回体説明図で ある。

16

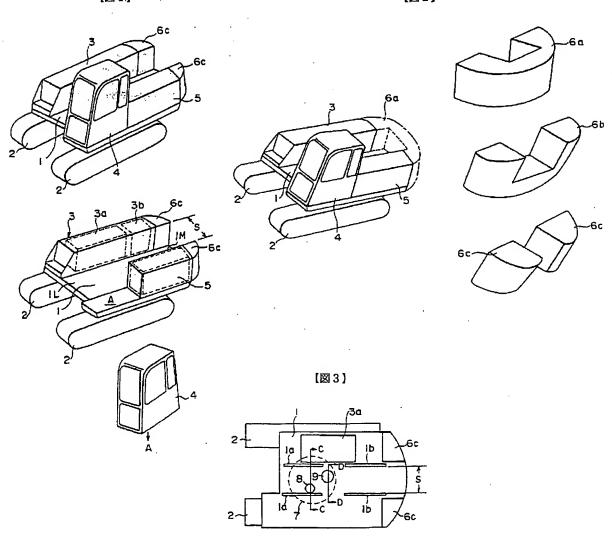
【図16】従来の旋回式建設車両のスイベルジョイント と旋回モータ装着状態説明図である。

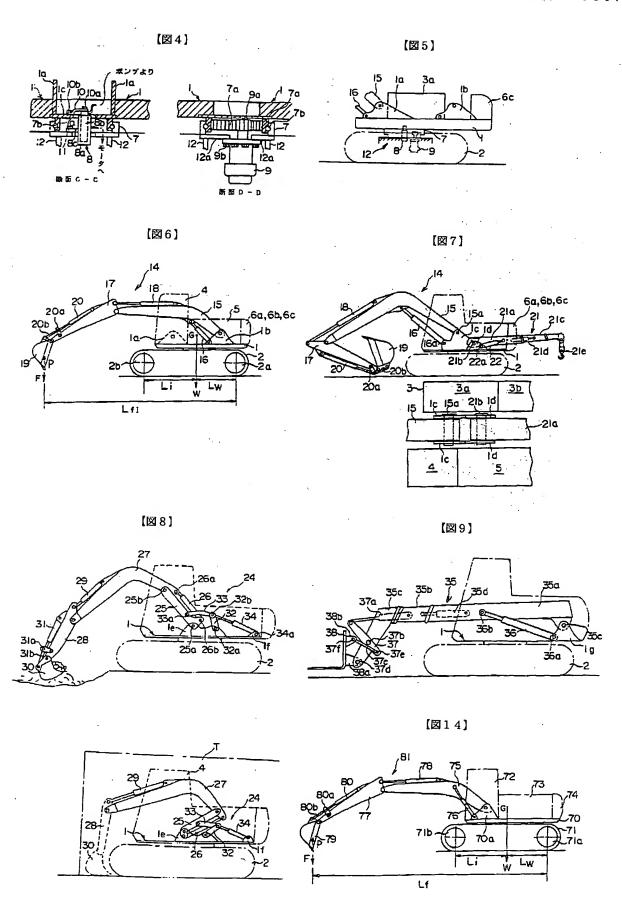
【図17】従来の旋回式建設車両の側面図である。 【符号の説明】

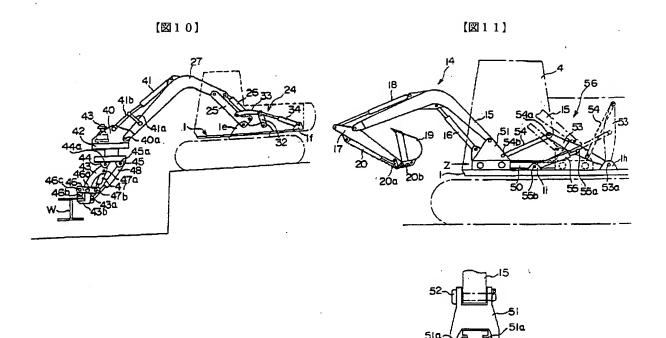
1…上部旋回体、2…下部走行体、3…マシンキャブ、 3 a …エンジン、4 …オペレータキャピン、5 …タンク 【図10】本発明の旋回式建設車両にハンドリングアー 10 キャブ、6a,6b,6c…カウンタウエイト、7…旋 回サークル、8…スイペルジョイント、9…旋回モー タ、1a, 1b…プラケット、15, 27…プーム、1 7, 28…アーム、19, 30…パケット、21, 60 …クレーン、24…揺動リンク、38…フオーク状アタ ッチメント、40…ハンドリングアーム、51…移動ブ ラケット、56…移動リンク機構、64…第1リンク、 65…第2リンク。

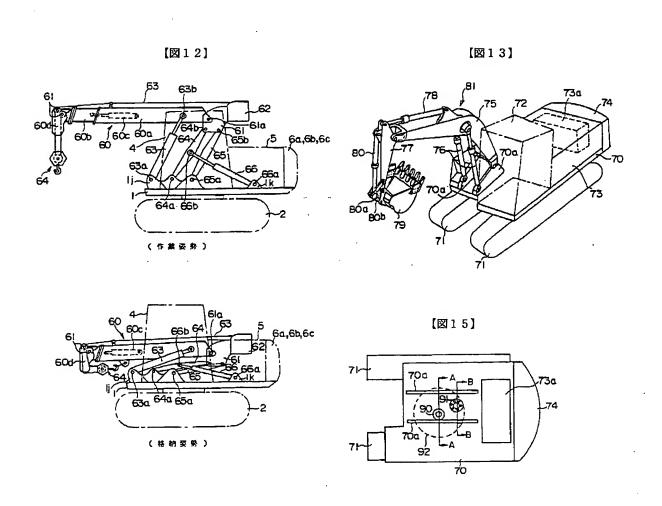
【図1】



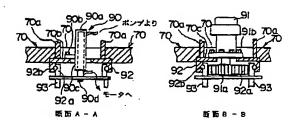




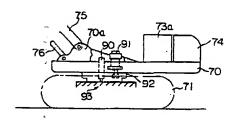




[図16]



[図17]



This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning Operations and is not part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

□ BLACK BORDERS
□ IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
□ FADED TEXT OR DRAWING
□ BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING
□ SKEWED/SLANTED IMAGES
□ COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS
□ GRAY SCALE DOCUMENTS
□ LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT
□ REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

☐ OTHER:

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.

THIS PAGE BLANK (USPTO)